PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

2003-030701

(43) Date of publication of application: 31.01.2003

(51)int.Cl.

G07B 15/00

G08G 1/09 H04B 7/26

(21)Application number : 2001-217840

(71)Applicant: MITSUBISHI HEAVY IND LTD

(22)Date of filing:

18.07.2001

(72)Inventor: KATO MASAKI

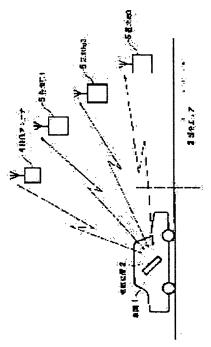
NAGASAWA YASUYUKI

(54) DEVICE FOR RECOGNIZING SPECIFIC AREA AND DEVICE FOR RECOGNIZING VEHICLE STATE

(57) Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To make on-vehicle equipment exactly recognize a state of a vehicle 1 to an accounting area 3.

SOLUTION: This device is provided with the onvehicle equipment 2 to be mounted on the vehicle 1, a base station 5 to determine a position of the vehicle to the accounting area 3 and a recognizing means to make the side of the on-vehicle equipment 2 recognize the position of the vehicle 1 by the base station 5, makes the on-vehicle equipment 2 surely recognize the position of the vehicle 1 to the accounting area 3 and makes the on-vehicle equipment 2 exactly recognize the state of the vehicle 1 to the accounting area 3.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or

application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

(19) 日本国特許 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出顧公開吞号 特開2003-30701 (P2003-30701A)

(43)公開日 平成15年1月31日(2003.1.31)

(51) Int.CL'		識別記号	FI		ゔ	-マユード(参考)
G07B	15/00	510	G07B 15	/00	510	5H180
G08G	1/09		G08G 1	/09	Q	5 K 0 6 7
H04B	7/26	•	H04B 7	/26	F	

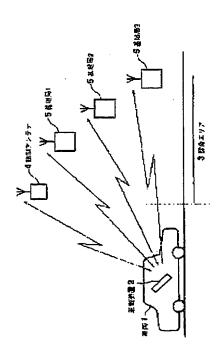
	•	浆锅至每	末請求 菌求項の数10 OL (全 7 頁)	
(21)出職番号	特職2001-217840(P2001-217840)	(71)出廢人	000005208 三菱重工聚株式会社	
(22)出顧日	平成13年7月18日(2001.7.18)	東京都千代田区丸の内二丁目5番1号		
	•	(72) 発明者	加藤 聖福 兵庫県高砂市荒井町新浜二丁目1番1号 三菱重工業株式会社高砂研究所内	
		(72) 発明者	長沢 泰之 兵庫県高砂市荒井町新浜二丁目1番1号 三菱重工業株式会社高砂研究所内	
	·	(74)代理人	1000784999 弁理士 光石 俊郎 (外2名)	
			最終頁に続く	

(54) 【発明の名称】 特定エリア認識装置及び車両状況認識装置

(57)【要約】

【課題】 課金エリア3に対する草両1の状況を的確に 認識させる。

【解決手段】 車両1に乗せられる車載器2と、課金エ リア3に対する車両の位置を割り出す基地局5と、基地 局5による車両1の位置を車載器2側で認識させる認識 手段とを備え、課金エリア3に対する車両1の位置を確 実に認識させ、課金エリア3に対する車両1の状況を的 確に認識させる。



【特許請求の範囲】

【請求項】】 位置情報を受信する移動機器と、特定エ リアに対する移動機器の位置を割り出す位置割り出し手 段と 位置割り出し手段による移動機器の位置を移動機 器側に認識させる認識手段とを備えたことを特徴とする 特定エリア認識装置。

1

【論求項2】 車両に乗せられる移動機器と、特定エリ アの対象地域に対する車両の位置を割り出す位置割り出 し手段と、位置割り出し手段による車両の位置を移動級 器側で認識させる認識手段とを備えたことを特徴とする 10 宣西状况認識装置。

【請求項3】 請求項2において、認識手段には、車両 が特定エリアに進入した際に進入を認識させる機能が備 えられていることを特徴とする車両状況認識装置。

【請求項4】 請求項2において、認識手段には、草両 が特定エリアへの接近及び特定エリアへの進入及び特定 エリアの通過を異なる認識態様により認識させる機能が 備えられていることを特徴とする車両状況認識装置。

【語求項5】 語求項2において、認識手段には、草両 するための道路ルートを認識させる機能が備えられてい ることを特徴とする草両状況認識装置。

【諸求項6】 諸求項2において、認識手段には、車両 が特定エリア内で境界に接近した際に特定エリア内に止 きるための道路ルートを認識させる機能が備えられてい ることを特徴とする草両状況認識装置。

【請求項7】 請求項2において、認識手段には、位置 割り出し手段による検出誤差を判断する機能と、車両が 特定エリアに接近した際に検出誤差の分だけ境界を遠ざ けて特定エリアへの進入を判断する機能とが値えられて 30 いることを特徴とする草両状況認識装置。

【請求項8】 請求項2乃至請求項7のいずれか一項に おいて、特定エリアは、通行することにより通行科金を 支払う課金エリアであり、認識手段は、課金エリアへの 亘画の進入が確認された際に課金処理を実施する機能が 値えられていることを特徴とする草両状況認識装置。

【請求項9】 請求項8において、移動機器は、課金工 リアの境界で路側機器との間で無線通信を行うことで必 要情報を交信する車載器であり、位置割り出し手段は、 宣載器との無線通信により車両の位置を割り出す複数の 45 課金事業者基地局であることを特徴とする車両状況認識

【請求項10】 請求項8において、移動機器は、草両 に乗車した運転者が待容する携帯電話手段であり、位置 割り出し手段は、携帯電話手段からの電波を受信する携 帯電話手段字業者基地局であることを特徴とする車両状 犯認識裝置。

【発明の詳細な説明】

域等の特定エリアに対する状況を認識させる特定エリア 認識装置に関する。

【0002】また、本発明は、車両の進入制限の対象地 域である課金エリア等の特定エリアに対する車両の状況 を認識させる車両状況認識装置に関する。

[0003]

【従来の技術】近年、大都市等においては交通量の増加 に伴い渋湯が慢性化してきており、交通渋滞は経済効率 の悪化や排気ガスによる環境悪化の原因となっている。 このような状況により、交通混雑の激しい地域に進入す る車両に対して課金することによって当該地域に進入す る車両を抑制して交通渋滞を減らすことが考えられてき ている。

【0004】進入が制限される対象地域(課金エリア) 内に進入する車両への課金は、課金エリアを仕切る境界 線の箇所で路側アンテナと車両側の車載器との間で無線 通信を行い、電子的な手段で停車することなく課金を行 なうことが検討されている。また、境界級の箇所で通過 する車両を撮影し、通過した草両を特定して草両の所有 が特定エリアに接近した際に特定エリアへの進入を回避 20 者等に通行料金を請求することで課金を行うことが検討 されている。

[0005]

【発明が解決しようとする課題】交通混雑の激しい地域 である課金エリア内に進入する草両への課金を行うシス テムでは、高速道路の課金システムのように課金エリア を明確に示すゲート等の構造物が存在しない。このだ め、課金エリアへの進入を運転者が認識し難いもので、 課金を管理する事業者と運転者との間に課金処理や決済 に関する認識の相違が生じる虞があった。

【0006】本発明は上記状況に鑑みてなされたもの で、進入制限の対象地域等の特定エリアに対する状況を、 認識させることができる特定エリア認識装置を提供する ことを目的とする。

[0007]また、本発明は上記状況に鑑みてなされた もので、車両の進入制限の対象地域である課金エリア等 の特定エリアに対する直両の状況を認識させることがで きる車両状況認識装置を提供することを目的とする。

[8000]

【課題を解決するための手段】上記目的を達成するため の本発明の特定エリア認識装置は、位置情報を受信する 移動機器と、特定エリアに対する移動機器の位置を割り 出す位置割り出し手段と、位置割り出し手段による移動 機器の位置を移動機器側に認識させる認識手段とを備え たことを特徴とする。

【()()(9)上記目的を達成するための本発明の車両状 視認識基置は、車両に乗せられる移動機器と、特定エリ アの対象地域に対する車両の位置を割り出す位置割り出 し手段と、位置割り出し手段による車両の位置を移動機 中国は一部後とは2部後の際したはこれとした経典しか

(0010)そして、認識手段には、車両が特定エリアに進入した際に進入を認識させる機能が備えられていることを特徴とする。また、認識手段には、車両が特定エリアへの接近及び特定エリアへの進入及び特定エリアの通過を異なる認識療機により認識させる機能が備えられていることを特徴とする。また、認識手段には、車両が特定エリアに接近した際に特定エリアへの進入を回避するための道路ルートを認識させる機能が備えられていることを特徴とする。また、認識手段には、車両が特定エリア内で発界に接近した際に特定エリア内に止まるため 10の道路ルートを認識させる機能が備えられていることを特徴とする。

【りり11】また、認識手段には、位置割り出し手段による検出誤差を判断する機能と、車両が特定エリアに接近した際に検出誤差の分だけ境界を遠ざけて特定エリアへの進入を判断する機能とが備えられていることを特徴とする。また、特定エリアは、通行することにより通行料金を支払う課金エリアであり、認識手段は、課金エリアへの車両の進入が確認された際に課金処理を実施する機能が備えられていることを特徴とする。

【①①12】また、移動機器は、課金エリアの境界で路側機器との間で無視通信を行うことで必要情報を交信する車載器であり、位置割り出し手段は、卓載器との無視通信により車両の位置を割り出す複数の課金辛業者基地局であることを特徴とする。また、移動機器は、車両に乗車した運転者が特象する携帯電話手段であり、位置割り出し手段は、携帯電話手段からの電波を受信する携帯電話手段享業者基地局であることを特徴とする。

【0013】とこで、携帯電話手段は、携帯電話もしくはPHS、または、携帯電話もしくはPHSを内蔵した 30 情報端末であることを特徴とする。

[0014]

【発明の実施の形態】図1には本発明の一実施形態例に係る特定エリア認識接置としての草両状況認識装置を備えた課金システムの機略構成、図2には草両状況認識装置の側略プロック構成、図3には課金エリアに対する車両位置の状況を表す概念、図4には基地局側の処理フローチャート、図5には草載器側の処理フローチャートを示してある。また、図6には課金エリアの補正状況を示してある。図示の草両状況認識装置は、特定領域である造入制限の対象地域内(課金エリア内)に造入する草両に対して連行対金等の課金処理を行う課金システムに適用される。また、均一料金区間の有料道路入口部で草両との間で無限通信を行い、車両を特定して課金処理を実施するETCシステムにも適用することができる。

【10015】図1に示すように、草両1には移動機器としての草蔵器2が搭載され、進入制限の対象地域である課金エリア3の境界には路側アンテナ4が設けられていまって、本事、水器4・122の発展も活躍する際に、主意

戦器2の特報(車両情報、運転者情報等)が図示しない 道路事業者側の制御局に送られる。道路事業者側の制御 局では、信号の暗号化や認証確認等を含めて課金処理が 実行され、草載器2側のIC情報からの課金や所定金融

尚。カメラでライセンスプレートを撮影することにより 宣画1の特定を行い請求により課金を行う等、課金の形態は様々である。

機関からの料金引き落とし等による課金が行われる。

【0016】一方、課金エリア3に対応して位置割り出し手段としての道路享業者側の基地局5(課金事業者基地局)が多数設置され、基地局5は車載器2と無線通信を行うことで車載器2の位置(車両1の位置)を割り出すようになっている(位置計劃)。基地局5では課金エリア3の状況が起地局5から車載器2に送信される。基地局5による車載器2の位置計測は、少なくとも3箇所の基地局5からの情報を基に行われる。路側アンテナ4及び基地局5を兼用することも可能である。

【0017】尚、卓蔵器2に代えて携帯電話手段として 20 の携帯電話を車両1に搭載し(運転者が携帯電話を持っ て乗車)、携帯電話手段事業者(電話事業者)の複数の 無線基地局に対して識別番号等の電波を発信する機能を 用いて課金エリア3に対応して真両1の位置を割り出す ようにすることも可能である。この場合、携帯電話に課 金エリア3の情報をダウンロードしておくことで、運転 者は必要な課金エリア3に対して享両1の位置を計測す ることができる。

【りり18】銕帯電話手段としては、一般に携帯電話として称されている携帯電話の他に、PHSや、銕帯電話もしくはPHSを内蔵したパソコン等の携帯端末を含むものである。PHSを適用することで、より狭い範囲で車両1の位置を特定することができる。携帯電話手段を位置割り出し手段として適用することで、既存のインフラを活用することが可能になり、利用者、道路事業者双方の初期コストを大幅に低減することができる。

【0019】図2に示すように、車載器2には、路側アンテナ4及び基地局5との無線通信を行う送受信機6が備えられ、送受信機6を介して処理装置7と路側アンテナ4及び基地局5との間で情報の授受が行なわれる。処理装置7には路側アンテナ4及び基地局5からの信号の程類を判断する機能が備えられ、課金エリア3に対する車両1の状況を運転者に認識させる。即ち、車載器2にはスピーカ8及び表示装置9が備えられ、課金エリア3に対する車両1の状況に応じて音及び画像等を出方し、運転者に課金エリア3に対する車両1の状況を認識させるようになっている(認識手段)。

10

接近したときの接近信号。②で示すように、課金エリア 3の近傍(図中点線で示してある)にエリア外から接近 したときの近傍接近信号。②で示すように、課金エリア 3に進入したときの進入信号、ので示すように、課金エ リア3の近傍にエリア内から接近したときの通過近傍接 近信号、⑤で示すように、課金エリア3の外に出たとき の通過信号となっている。

【0021】図4、図5に基づいての乃至のの信号に応 じた基地局 5及び車載器 2 における処理状況を説明す る.

【0022】図4に基づいて基地局5側の処理状況を説 明する。

【0023】ステップS1で車両1の位置が計測され、 ステップS2で課金エリア3にエリア外から接近してい るか否かが判断される。ステップS2でエリア外から接 近していると判断された場合、ステップS3で接近信号 が車載器2側に送信される(図3中の)。 更に、ステッ プS4で車両1の位置が計測され、ステップS5で課金 エリア3の近傍か否かが判断される。ステップSSで課 6で近傍接近信号が草献器2側に送信される(図3中 ②)。更に、ステップS?で車両1の位置が計測され、 ステップS8で課金エリア3に進入したか否かが判断さ れる。ステップS8で課金エリア3に進入したと判断さ れた場合、ステップS9で進入信号が車載器2側に送信 される(図3中の)。

【0024】更に、ステップS10で車両1の位置が計 測され、ステップS11でエリア内からの課金エリア3 の近傍か否かが判断される。ステップS11で課金エリ ア3の近傍であると判断された場合。ステップS12で 30 通過近傍接近信号が車載器2側に送信される(図3中 の)。更に、ステップS13で車両1の位置が計測さ れ、ステップS14で課金エリア3の外に出たか否かが 判断される。ステップS14で課金エリア3の外に出た と判断された場合、ステップS 1 4 で通過信号が車載器 2側に送信される(図3中の)。

【0025】図5に基づいて基地局5側から送られた信 号に基づいた車載器2側の処理装置?における処理状況 を説明する。

【0026】ステップS21で送受信機6により基地局 5側からの信号を受信すると、受信した信号が接近信号 **{の信号}であるか否かがステップS22で判断され** る。ステップS22で接近信号であると判断された場 台、ステップS23で課金エリア3への接近を知らせる 音声、映像または、音声及び映像を発信する指令をスピ ーカ8及び表示装置9に送り、運転者に課金エリア3へ の接近を認識させる。受信した信号が接近信号ではない とステップS22で判断された場合 ステップS24に 秋に) ナエ信) もたロ人で原体に任用(風行中)がもり

【0027】ステップS24で近傍接近信号であると判 断された場合、ステップS25で課金エリア3の近傍接 近を知らせる音声、映像または、音声及び映像を発信す る指令をスピーカ8及び表示装置9に送り、運転者に関 金エリア3への接近を認識させる。この時、基地局5か **ら課金エリア3への進入を回避するための道路ルート情** 銀が送られ、処理装置では、進入を回避するための道路 ルートを表示装置9に表示させスピーカ8で音声により 回過するための道路ルート(図3中一点鎖線で示してあ る)の存在を運転者に知らせる(造入を回避するための 道路ルートを認識させる機能)。これにより、課金エリ ア3の回避をスムーズに実行できるようになり、課金エ リア3の近傍での渋滞の発生を防ぐことが可能になる。 受信した信号が近傍接近信号ではないとステップS24 で判断された場合、ステップS26に移行して受信した 信号が進入信号(〇信号)であるか否かが判断される。 【10028】ステップS26で進入信号であると判断さ れた場合、ステップS27で課金エリア3への進入を知 らせる音声、映像または、音声及び映像を発信する指令 金エリア3の近傍であると判断された場合、ステップS 20 をスピーカ8及び表示装置9に送り 運転者に課金エリ ア3への進入を認識させる(進入を認識させる機能)。 これにより、道転者が課金エリア3への進入を認識して 課金を管理する事業者と運転者との間に課金処理や決済 に関する認識の相違が生じる虞がなくなり、課金処理の トラブルを未然に防止することができる。受信した信号 が進入信号ではないとステップS26で判断された場 台 ステップS28に移行して受信した信号が通過近傍 接近信号(の信号)であるが否かが判断される。

> 【0029】ステップS28で通過近傍接近信号である と判断された場合、ステップS29で課金エリア3内か **らの近傍への接近(特定エリア内で境界に接近)である** 通過近傍接近を知らせる音声、映像または、音声及び映 像を発信する指令をスピーカ8及び表示装置9に送り、 運転者に通過近傍接近を認識させる。この時、基地局5 から課金エリア3内に止まるための道路ルートの情報が 送られ、処理装置では、課金エリア3内に止まるための 道路ルートを表示装置9に表示させスピーカ8で音声に より止まるための道路ルート(図3中二点鎖線で示して ある)の存在を運転者に知らせる(特定エリア内に止ま る道路ルートを認識させる機能)。これにより、意図せ ずに課金エリア3から出ることが回避され、同一課金エ リア3への再進入をなくして多重課金を防止することが 可能になる。受信した信号が通過近傍接近信号ではない とステップS28で判断された場合。ステップS30に 移行して受信した信号が通過信号(B)信号)であるか否 かが判断される。

【0030】ステップS30で通過信号であると判断さ れた場合、ステップS31で課金エリア3を出たことを リア3の通過を認識させる。受信した信号が通過信号ではないとステップS30で判断された場合、エンドとなる。

【0031】ステップS23、ステップS25、ステップS27、ステップS29及びステップS30においてスピーカ8及び表示装置9に指令される音声、映像または、音声及び映像は、それぞれの信号の乃至のの種類により異なる音声と映像(異なる認識機様)とされている。これにより、運転者は車両1の状態を容易に把握することができ、課金エリア3への進入や回避等の判断を的確に行うことが可能になる。

[0032]一方、卓載器2の処理装置7には、基地局5から送られる位置情報の検出誤差しを判断する機能が備えられ、処理装置7で判断された検出誤差しは課金エリア3の進入及び通過の際の課金及び非課金を判断する境界の結正に用いられる。即ち、図6に示すように、卓両1が課金エリア3に進入する場合、課金の対象となる境界Kに対し実際に課金を実施するラインを検出誤差しだけ課金エリア3の内側に移動させた状態に結正する。また、卓両1が課金エリア3から出る場合、非課金エリアとなる境界Kに対し実際に非課金となるラインを検出誤差しだけ課金エリア3の外側に移動させた状態に結正する。

【① ① 3 3 】 これにより、課金エリア 3 方向に移動している際の課金エリア 3 への進入を回避する場合等に、意図しない課金エリア 3 への進入を抑制することができる。また、課金エリア 3 から出る方向に移動している際に課金エリア 3 を通過することを回避する場合等に、意図しない課金エリア 3 の通過を抑制することができる。

【①①34】尚、上述した実施形態例では、特定エリアとして課金エリア3を例に挙げて卓両1に対する状況の認識について説明したが、屋外コンサート会場や遊戲施設等の特定エリアに対し、移動機器を持参して移動する者、または移動機器を備えた移動手段に対して特定エリアを認識させることが可能である。

[0035]

【発明の効果】本発明の特定エリア認識装置は、位置情報を受信する移動機器と、特定エリアに対する移動機器の位置を割り出す位置割り出し手段と、位置割り出し手段による移動機器の位置を移動機器側に認識させる認識 40 手段とを備えたので、特定エリアに対する移動機器の位置を確実に認識させることができ、特定エリアの対応に関する認識を明確にすることが可能になる。

【①①36】本発明の草両状況認識装置は、草両に乗せられる移動機器と、特定エリアの対象地域に対する草両の位置を割り出す位置割り出し手段と、位置割り出し手段による草両の位置を移動機器側で認識させる認識手段とを備えたので、特定エリアに対する車両の位置を確実

【① 037】そして、認識手段には、車両が特定エリアに進入した際に進入を認識させる機能が備えられているので、運転者は特定エリアへの造入を認識することができ、特定エリアでの処理におけるトラブルを未然に防止することができる。

【0038】また、認識手段には、車両が特定エリアへの接近及び特定エリアへの進入及び特定エリアの通過を異なる認識機能により認識させる機能が備えられているので、運転者が車両の状況を把握することができ、特定エリアへの進入、回避等の判断を行うことが可能になる。

【0039】また、認識手段には、車両が特定エリアに接近した際に特定エリアへの進入を回避するための道路ルートを認識させる機能が備えられているので、特定エリアへの進入の回避をスムーズに実行できるようになり、特定エリアの近傍における渋滞の発生を防止することが可能になる。

【① 0 4 0】また、認識手段には、車両が特定エリア内で境界に接近した際に特定エリア内に止まるための道路ルートを認識させる機能が備えられているので、特定エリアの通過の回過をスムーズに実行できるようになり、同一特定エリアへの再進入を回避することが可能になる。

【① ① 4 1 】また、認識手段には、位置割り出し手段による検出誤差を判断する機能と、草両が特定エリアに接近した際に検出誤差の分だけ検索を遠ざけて特定エリアへの進入を判断する機能とが備えられているので、検出誤差を含めて特定エリアに対する草両の位置を特定することができる。

(10042)また、特定エリアは、通行することにより 通行科金を支払う課金エリアであり、認識手段は、課金 エリアへの卓両の進入が確認された際に課金処理を実施 する機能が備えられているので、課金エリアに対する卓 両の対応を的確に実施することができる。

[10043]また、移動機器は、課金エリアの境界で路側機器との間で無線通信を行うことで必要情報を交信する事態器であり、位置割り出し手段は、車械器との無線通信により車両の位置を割り出す複数の課金等業者基地局であるので、課金エリアに応じて車両の課金を的確に実施することができる。

【① ① 4 4 】また、移動機器は、草両に乗草した運転者が持参する携帯電話手段であり、位置割り出し手段は、携帯電話手段からの電波を受信する携帯電話手段事業者基地局であるので、既存のインフラを活用するととにより、初期コストを低減することができる。

【図面の簡単な説明】

 (5)

特闘2003-30701

10

【図3】課金エリアに対する車両位置の状況を表す概念

図.

【図4】基地局側の処理フローチャート。

【図5】 草載器側の処理プローチャート。

【図6】課金エリアの補正状況の概念図。

【符号の説明】

1 車両

2 車載器

* 3 課金エリア

4 路側アンテナ

5 基地局

6 送受信報

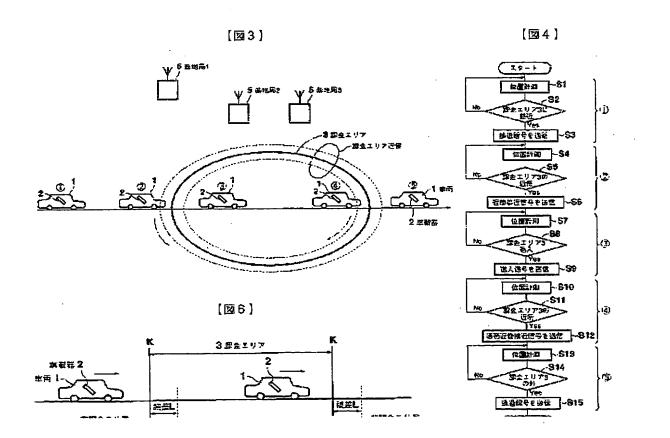
7 処理装置

8 スピーカ

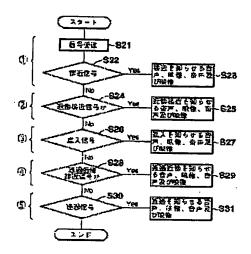
9 表示装置

*

| (図 2) | (Q 2) |



[図5]



フロントページの続き

F ターム(参考) 5H180 AA01 BB05 EE10 FF03 FF13 FF25 5K067 AA29 AA33 BB26 DD20 EE02 EE10 EE24 FF03 FF04 GG01 GG11 JJ53 JJ66